

①9 RÉPUBLIQUE FRANÇAISE
INSTITUT NATIONAL
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE
PARIS

①1 N° de publication :
(à n'utiliser que pour les
commandes de reproduction)

2 682 761

②1 N° d'enregistrement national :

91 12912

⑤1 Int Cl^s : G 01 J 9/02//G 01 M 11/02

⑫

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②2 Date de dépôt : 18.10.91.

③0 Priorité :

④3 Date de la mise à disposition du public de la
demande : 23.04.93 Bulletin 93/16.

⑤6 Liste des documents cités dans le rapport de
recherche : *Se reporter à la fin du présent fascicule.*

⑥0 Références à d'autres documents nationaux
apparentés :

⑦1 Demandeur(s) : OFFICE NATIONAL D'ETUDES ET
DE RECHERCHES AEROSPATIALES Etablissement
Public de l'Etat — FR.

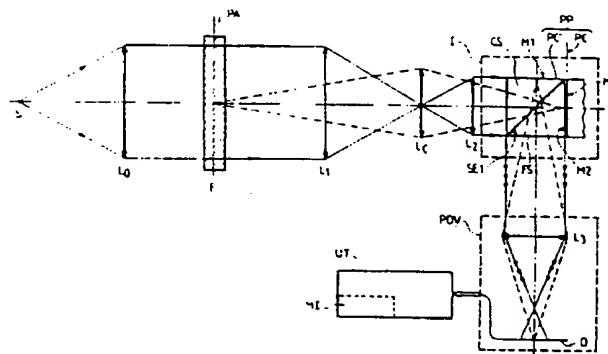
⑦2 Inventeur(s) : Primot Jérôme et Surget Jean.

⑦3 Titulaire(s) :

⑦4 Mandataire : Cabinet Netter.

⑤4 Procédé et dispositif pour l'analyse d'une surface d'onde lumineuse.

⑤7 Un système optique propre à recevoir un faisceau de lumière monochromatique définit, sur le trajet dudit faisceau, au moins deux zones optiquement conjuguées l'une de l'autre, l'une dite plan d'analyse (PA), et l'autre dite plan de partition (PP). Trois dioptres principaux (M1, M2, M3), au moins partiellement réfléchissants, situés au voisinage du plan de partition, ou d'une image de celui-ci renvoient trois faisceaux d'axes non colinéaires, qui interfèrent. On y ajoute des moyens d'observation (POV) de l'image interférométrique, existant dans au moins une zone dite plan d'observation, voisine d'un plan de référence confondu avec le plan de partition (PP) ou conjugué de celui-ci. Cette observation montre des figures d'interférences qui contiennent des informations sur les défauts de phase du faisceau à analyser.



FR 2 682 761 - A1



Procédé et dispositif pour l'analyse d'une surface d'onde lumineuse

5

L'invention concerne l'analyse de la surface d'onde, ou "front d'onde", d'un faisceau de lumière.

10

Ce type d'analyse permet le contrôle des éléments optiques, ainsi que la qualification des appareils optiques. Il permet aussi l'étude de phénomènes physiques non directement mesurables, tels que les variations d'indice optique au sein de milieux turbulents que l'on peut rencontrer à la traversée de l'atmosphère terrestre, ou bien dans une veine de soufflerie, par exemple.

15

20

Dans l'analyse de surface d'onde, il existe deux classes principales de procédés : ceux qui permettent la mesure d'une quantité directement reliée à la phase de l'onde, et ceux qui mesurent une quantité liée aux gradients et/ou à la courbure locale de la phase de cette même onde.

25

Les appareils relevant de la première classe ont l'avantage d'une grande simplicité dans le traitement des mesures, puisqu'il n'est pas nécessaire de procéder à une ou deux intégrations sur celles-ci pour obtenir le profil de la surface d'onde. Par contre, leur dynamique et leur sensibilité ne sont pas réglables, ce qui limite leur champ d'application à, en général, la mesure de faibles déphasages.

30

La seconde classe d'appareils (gradients et/ou courbures locales de la phase) peut être subdivisée en deux sous-classes.

35

40

La première sous-classe opère à partir des systèmes dits "géométriques". Un premier exemple en est le test de HARTMANN (Zverev V.A., et al, "Testing the primary mirror of the Large Azimuthal Telescope by the Hartmann method during its manufacture", Sov. J. Opt. Technol., Vol 44, No 3, 1977). Le principe consiste à introduire un masque dans le plan d'analyse, pour définir des pinceaux de rayons lumineux bien localisés. On étudie alors la déviation de ceux-ci par rapport aux trajets idéaux

qu'ils auraient dû suivre, tels que prévus par les lois de l'optique géométrique. Cette nécessité de recourir à un masque est rédhibitoire pour de nombreuses applications, par exemple en présence de faibles flux lumineux.

5

Une variante est l'analyseur de Hartmann-Shack (Wyant J.C. et al., "Phase measurements systems for adaptative optics", AGARD Conf. Proc., No 300, 1981). Au lieu d'un masque, cet analyseur utilise une grille de micro-lentilles, placée dans un plan conjugué du plan d'analyse. La dynamique de ce type de système est limitée, car pour les forts gradients locaux de la phase de l'onde analysée, la focalisation de chaque micro-lentille s'effectue loin de son axe optique. En outre, l'appareil manque de souplesse d'utilisation: si l'on désire changer sa sensibilité, il faut à chaque fois réaliser une nouvelle grille de micro-lentilles de longueurs focales différentes.

15

A la sous-classe dite "géométrique" appartiennent encore les systèmes fondés sur un principe d'ombroscopie (Roddier F. et al., "Curvature sensing and compensation : a new concept in adaptative optics", Appl. Opt., Vol. 27, No 7, 1988). De tels systèmes permettent de déterminer la courbure locale de la surface d'onde mais propagent toute erreur de mesure lorsque l'on reconstruit la phase analysée, empêchant une analyse spatialement fine.

25

La seconde sous-classe est celle des système interférométriques. En ce domaine, on connaît notamment les réalisations suivantes :

- Wyant J.C., "Shearing interferometer", Brevet Etats-Unis No 3 829 219, Aug. 1971,

30

- ONERA, Fontanella J.C. et al., "Dispositif d'analyse et de correction de surface d'onde en temps réel", Brevet Français N° 84 07370, publié sous le N° 2 564 198,

35

- Wang C.P., "Measurement of phase fluctuations in a HF chemical laser beam", J. Appl. Phys., Vol 50, No 12, 1979.

Ces appareils, dont certains peuvent fonctionner de manière achromatique, présentent, par rapport aux systèmes géométriques, l'inconvénient de ne permettre qu'une analyse mono-dimensionnelle du gradient de la surface d'onde. Il faut donc deux appareils
5 pour obtenir deux informations de gradients complémentaires sur ladite surface, mais on risque d'y introduire une erreur différentielle.

La présente invention a pour premier but de permettre une analyse
10 simultanée des gradients d'une surface d'onde suivant trois axes non colinéaires et, éventuellement, de la courbure locale de cette surface d'onde.

Un autre but de l'invention est de permettre une mesure précise
15 de la phase de la surface d'onde, même en présence de fortes variations de celle-ci. Plus précisément, il s'agit notamment de pouvoir contrôler des systèmes optiques pour des couples de points non optiquement stigmatiques.

L'invention a également pour but de fournir un appareil de
20 composition simple, ne nécessitant pas d'étude complexe pour sa réalisation et sa mise au point, y compris lorsque l'on souhaite faire varier la longueur d'onde de la source.

L'invention a également pour but de fournir un procédé et un
25 appareil pour lesquels la sensibilité et la dynamique soient réglables facilement.

L'invention a aussi pour but de permettre un recoupement des
30 informations obtenues, de façon à pouvoir estimer l'erreur sur la mesure à partir de cette mesure elle-même.

L'invention offre tout d'abord un procédé pour l'analyse de la
surface d'onde d'un faisceau de lumière.

35 Ce procédé est caractérisé par les opérations suivantes:

a) on applique un faisceau de lumière monochromatique à un système optique définissant, sur le trajet dudit faisceau, au moins deux zones optiquement conjuguées l'une de l'autre, l'une dite plan d'analyse, et l'autre dite plan de partition,

5

b) on prévoit, sensiblement au niveau du plan de partition ou d'une image de celui-ci, au moins trois dioptries principaux, au moins partiellement réfléchissants, ces trois dioptries renvoyant, à partir dudit faisceau, trois faisceaux d'axes non colinéaires, propres à interférer (en principe, l'inclinaison relative des faisceaux est faible), et

10

c) on observe l'image interférométrique, existant dans au moins une zone dite plan d'observation, voisine d'un plan de référence sensiblement confondu avec le plan de partition ou conjugué de celui-ci, cette observation montrant des figures d'interférences qui contiennent des informations sur les défauts de phase du faisceau à analyser.

15

L'invention offre également un dispositif pour l'analyse de la surface d'onde d'un faisceau de lumière, qui comporte:

20

- un système optique propre à recevoir un faisceau de lumière monochromatique, et définissant, sur le trajet dudit faisceau, au moins deux zones optiquement conjuguées l'une de l'autre, l'une dite plan d'analyse, et l'autre dite plan de partition,

25

- un interféromètre comprenant au moins trois dioptries principaux, au moins partiellement réfléchissants, situés au voisinage du plan de partition, ou d'une image de celui-ci, ces trois dioptries renvoyant trois faisceaux d'axes non colinéaires, qui interfèrent, et

30

- des moyens d'observation de l'image interférométrique, existant dans au moins une zone dite plan d'observation, voisine d'un plan de référence confondu avec le plan de partition ou conjugué de celui-ci, cette observation montrant des figures d'interférences

35

qui contiennent des informations sur les défauts de phase du faisceau à analyser.

De préférence, un dioptre auxiliaire semi-transparent est prévu, en amont ou en aval du plan de partition (dans le présent texte, semi-transparent signifie partiellement transparent, avec un taux de réflexion substantiel, mais non nécessairement égal à 50 %). Le dioptre auxiliaire peut être proche du plan de partition, auquel cas un ou plusieurs des dioptres principaux peuvent être disposés au niveau de l'image du plan de partition que donne ce dioptre auxiliaire. En variante, les trois dioptres principaux sont disposés sensiblement dans le plan de partition.

Bien que l'observation humaine donne de premières indications, il est très avantageux d'automatiser l'observation, par une prise de vues à l'aide d'une caméra électronique et un traitement des mesures, effectué en particulier de la manière suivante:

- transformée de Fourier spatiale sur l'intensité lumineuse (quadratique) mesurée,
- traitement de séparation, filtrage et recentrage de certains au moins des harmoniques liés aux interférences entre les trois faisceaux renvoyés pris deux à deux, et
- application d'une transformée de Fourier inverse à chacun de ces harmoniques (ceux qui sont traités). On peut ainsi obtenir trois indications de gradient de défauts de phase de la surface d'onde dans trois directions liées à chaque fois à celles du couple de deux faisceaux renvoyés concernés.

Il est également avantageux de procéder en mode différentiel, c'est à dire par comparaison de deux images interférométriques obtenues dans des conditions différentes quant à la distance plan de référence/plan d'observation ou aux perturbations subies par le faisceau à analyser, au niveau du plan d'analyse.

Par perturbations, on entend la présence d'un échantillon, au niveau duquel est situé le plan d'analyse, ou bien des variations d'indice d'un milieu continu, par exemple. Une application particulièrement intéressante est celle où l'échantillon est un

miroir: le rayonnement monochromatique se situe dans l'infra-rouge pour un miroir en cours de doucissage (phase intermédiaire du polissage où le miroir est encore diffusant dans le visible), et dans le visible pour son contrôle final. S'agissant d'un
5 miroir concave de grande ouverture, tel qu'un miroir quasi-paraboloïde de télescope, celui-ci peut être illuminé par une source de rayonnement monochromatique située en son centre de courbure, sans qu'on ait à recourir à des organes optiques de compensation d'aberration sphérique ("null lens").

10

Dans un premier mode de réalisation, l'interféromètre comprend un cube séparateur en matériau transparent, muni d'un plan diagonal semi-transparent. Optiquement, un tel cube possède quatre faces utiles, non perpendiculaires à son plan diagonal
15 semi-transparent; parmi ces quatre faces utiles, deux sont situées d'un côté du plan diagonal, et deux de l'autre côté. L'une de ces quatre faces est la face d'entrée. La face utile du cube non perpendiculaire à ce plan diagonal et située du même côté de ce plan diagonal que la face d'entrée est inclinée par rapport à la forme cubique pure. Elle définit le premier dioptré principal. La face utile opposée à la face d'entrée qui peut,
20 elle aussi, être inclinée par rapport à la forme cubique pure, définit un second dioptré principal. Le troisième dioptré principal est placé à l'extérieur du cube au voisinage de l'un des deux premiers, et incliné par rapport à celui-ci. Il peut
25 être défini par la face avant d'une lame dont la face arrière est dépolie. Enfin, la dernière face utile du cube est la face de sortie.

30 En variante, l'interféromètre comprend trois membranes sensiblement planes réfléchissantes diversement inclinées sur l'axe du faisceau, au voisinage du plan de partition. Le dioptré auxiliaire peut être défini lui aussi par une membrane séparatrice sensiblement plane semi-transparente.

35

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront à l'examen de la description détaillée ci-après, et des dessins annexés, sur lesquels :

- la figure 1 est le schéma d'un montage de contrôle utilisant un premier mode de réalisation de l'invention ;

5 - la figure 2 est une vue partielle agrandie d'une partie du schéma de la figure 1 ;

- la figure 3 est une vue schématique montrant une variante de réalisation du dispositif de la figure 2 ;

10 - la figure 4 est un schéma optique de principe permettant de mieux comprendre le fonctionnement des appareils proposés ;

15 - les figures 5A et 5B sont des schémas simplifiés montrant des variations de taches d'interférences illustratives de l'invention ;

20 - la figure 6 est un diagramme dans le plan de Fourier montrant la distribution d'harmoniques obtenus dans un cas de décalages perpendiculaires de faisceaux ;

- les figures 6A et 6B sont respectivement un schéma des taches d'interférence et un diagramme dans le plan de Fourier, dans le cas de décalages de faisceaux à 120° ; et

25 - la figure 7 est le schéma d'un second mode de réalisation de l'invention, appliqué à un miroir de télescope, avec en outre interversion optique entre l'interféromètre et le plan d'analyse.

30 La présente invention fait appel à des caractéristiques géométriques. En conséquence, les dessins annexés sont à considérer comme partie intégrante de la description. Ils pourront non seulement servir à mieux faire comprendre celle-ci, mais aussi contribuer à la définition de l'invention, le cas échéant.

35 Comme déjà indiqué, l'invention concerne l'analyse d'une surface d'onde "lumineuse". Il doit être entendu :

- que "lumineuse" couvre non seulement la lumière visible, mais aussi l'infra-rouge et l'ultra-violet, voire toute onde électromagnétique susceptible d'un traitement optique;

5 - qu'un faisceau lumineux donné n'a pas nécessairement une surface d'onde constante; dans ce cas, on s'intéresse à la surface d'onde dans le plan dit "d'analyse";

10 - que la surface d'onde n'est bien définie que si la source lumineuse est ponctuelle;

L'invention peut s'appliquer à des sources de faible étendue.

15 La figure 1 illustre un premier mode de réalisation de l'invention, dans le contexte d'une application au contrôle optique.

Sur la figure 1, une source de lumière monochromatique S est placée au foyer d'une lentille collimatrice L0. La source S possède une longueur de cohérence donnée.

20

Le faisceau de lumière parallèle issu de la lentille L0 est appliqué à un échantillon à tester E. Sur la figure 1, l'échantillon est représenté comme une lame à face parallèle. Ce peut naturellement être tout autre système optique, ou même simplement
25 une zone d'un milieu gazeux ou liquide qui est perturbée par un écoulement, par exemple. S'agissant d'un système optique, celui-ci peut, dans une application intéressante, être un miroir, en particulier un miroir de télescope. Dans le cas d'un miroir, les trajets des rayons sont par exemple ceux de la figure 7.

30

On définit un plan d'analyse PA au niveau de l'échantillon E. Un système afocal constitué par exemple de deux lentilles L1 et L2 réalise une adaptation du diamètre du faisceau au diamètre de la face d'entrée du système interférométrique I situé en aval, et
35 opérant par réflexion spéculaire (de préférence par réflexion vitreuse). A ce système afocal est ajoutée une lentille de champ Lc, qui permet de créer une image du plan d'analyse PA en un plan de partition PC.

La figure 2 illustre plus en détail un premier mode de réalisation de l'interféromètre I. Il est constitué d'un cube séparateur CS, associé à une lame plane LL3.

5 Le cube séparateur CS, réalisé dans un milieu transparent pour la longueur d'onde de travail, tel que la silice pour le visible, est constitué de deux demi-cubes de même taille accolés sur leur plan diagonal PD1, de telle manière que celui-ci définit un dioptré semi-transparent SE1. La face d'entrée FE du cube est
10 l'une des faces latérales (c'est-à-dire non perpendiculaires à ce plan diagonal). Une autre face latérale FL1 est inclinée ("tilted") d'un angle "a" choisi, par rapport à la forme cubique pure. Une telle face latérale inclinée peut être obtenue par repolissage du cube après son assemblage. Cette face FL1 définit
15 un premier dioptré partiellement réfléchissant M1.

L'autre face latérale FL2, située à l'opposé de la face d'entrée FE, définit un second dioptré partiellement réfléchissant M2.

20 A l'extérieur du cube, et à proximité immédiate de ce dioptré M2, la face d'entrée de la lame LL3 définit un troisième dioptré partiellement réfléchissant M3. De préférence, la face FLD située à l'opposé est dépolie et/ou inclinée et/ou traitée anti-reflet pour éviter tout retour parasite de rayonnement. Plus générale-
25 ment, les dioptrés autres que M1, M2, M3 peuvent être traités afin d'éviter les réflexions secondaires parasites. Toutefois, cette précaution n'est pas nécessaire si le facteur de réflexion vitreuse (c'est à dire sans traitement optique) du matériau constitutif est suffisamment faible.

30 La lame LL3 est placée dans une monture mécanique possédant deux axes de rotation non-colinéaires dans le plan perpendiculaire à l'axe du faisceau incident (direction FI). Cette monture mécanique est rendue solidaire du support du cube CS. Par
35 ailleurs, on fait en sorte que le dioptré M3 reste situé aussi près que possible du dioptré M2, de façon que l'on puisse considérer comme sensiblement égaux les trajets optiques des ondes réfléchies par les trois dioptrés M1, M2 et M3.

La dernière face FS du cube CS est la face de sortie du rayonnement, dans la direction Z.

Si l'on revient maintenant à la figure 1, le rayonnement issu vers le bas de la face de sortie FS du cube CS est appliqué à un système de prise de vue ou "imageur", qui peut être constitué d'une lentille L3 formant objectif, placée pour produire une image du plan d'observation distant d'une valeur connue (L) des plans des trois dioptries M1, M2 et M3 (M2 et M3 étant sensiblement confondus). Ce système PDV peut être simplement constitué d'une caméra vidéo classique, montée sur un support mobile en translation selon l'axe Z.

Comme on le verra plus loin, la surface sensible du détecteur D réalise un échantillonnage spatial du plan d'observation sur lequel la caméra est mise au point. Le nombre de points d'échantillonnage peut être adapté en intervenant au niveau de la lentille L2 et de l'objectif L3. La sensibilité ainsi que la dynamique du système sont optimisées en déplaçant l'ensemble L3,D en translation.

La caméra PDV fournit des signaux électroniques représentatifs de l'image perçue par sa surface détectrice D. Ces signaux électroniques sont appliqués à une unité de traitement UT, avantageusement associée à une mémoire d'images (MI).

Incidentement, il est précisé que, sur la figure 1, les trajets des rayons lumineux sont représentés pour le cas particulier où $L = 0$ (plan d'observation confondu avec les plans des trois dioptries M1, M2 et M3).

Une variante intéressante est illustrée sur la figure 3.

Selon cette variante, le dioptre semi-transparent SE1 est réalisé par une membrane MS, tandis que les trois autres dioptries sont réalisés par trois membranes M1, M2 et M3, placées très proches les unes des autres, perpendiculairement à la direction de

transmission du faisceau incident à travers la membrane MS (aux angles de basculement près).

5 Les trois membranes M1, M2 et M3 sont placées dans des montures mécaniques permettant leur inclinaison relative suivant des axes non-colinéaires, afin d'obtenir à la fois des basculements latéraux et des décalages entre les trois répliques de l'onde incidente analysée. Là encore, ces montures sont agencées de telle sorte que l'on minimise les allongements des trajets optiques entre les différentes réflexions et le plan d'analyse.

10 Les trois membranes M1, M2 et M3 sont par exemple réalisées à l'aide de films de nitrocellulose, pour le visible, (disponibles en France notamment auprès de la Société MELLES-GRIOT), placés côte à côte à l'intérieur d'une enceinte de gaz neutre (pour éviter des effets microphoniques) munie d'une fenêtre d'entrée convenable, et à l'intérieur de laquelle est logée la monture d'ajustement de ces trois dioptries M1, M2 et M3.

20 Par ailleurs, et dans les deux modes de réalisation décrits, il est nécessaire que l'écart (en termes de longueurs de trajets de faisceaux) entre les différents trajets possibles demeure inférieur à la longueur de cohérence de la source monochromatique utilisée.

25 On décrira maintenant de façon plus détaillée le mode de fonctionnement des dispositifs selon l'invention. A cet effet, il est fait référence au schéma optique de principe de la figure 4.

30 Sur la figure 4, on retrouve la source lumineuse S et la lentille collimatrice L0, dont le rayonnement de sortie traverse l'échantillon E. Une première lame séparatrice SE'1 renvoie transversalement une partie du rayonnement vers un premier réflecteur M0. 35 Le rayonnement qui la traverse est repris par une seconde lame séparatrice SE'2, qui en transmet une partie vers un deuxième miroir Mx, tout en réfléchissant une autre partie de ce faisceau vers un troisième miroir My.

Les rayonnements renvoyés par tous les miroirs subissent un trajet inverse (à un décalage angulaire près, comme on le verra ci-après).

- 5 Ils reviennent ainsi vers la face arrière de la lame SE'1, qui les renvoie vers un plan d'observation P1.

10 Dans ce schéma de principe, on suppose pour simplifier que le miroir M0 est perpendiculaire à l'axe optique du faisceau qui le frappe. Les miroirs Mx et My sont tournés selon des angles α_1 et α_2 , autour des axes X et Y respectivement (les axes X et Y sont deux axes orthogonaux entre eux et à la direction d'observation Z).

- 15 Comme précédemment, le montage est ajusté de sorte que la longueur des trajets optiques de la source S au plan d'observation P1 soit sensiblement la même quel que soit le trajet subi par le faisceau.

20 Cela signifie qu'il existe au sein de l'échantillon un plan d'analyse PA ; à celui-ci correspondent trois plans de partition PC0, PCx et PCy, qui sont "images" les uns des autres par l'intermédiaire des lames semi-transparentes SE'1 et SE'2. Le mot "image" est utilisé ici, bien qu'il n'y ait pas de rayons
25 lumineux qui vont de l'un à l'autre des trois plans de partition; en fait, les lames semi-transparentes SE'1 et SE'2 font que les trois plans sont optiquement ramenés au même endroit, si l'on se place en P1, ou encore au niveau de la source S. Le dioptré SE1 a le même effet dans le cas de la figure 2.

30

Les deux miroirs Mx et My sont tournés selon des angles choisis. Compte tenu de la distance entre ces miroirs et le plan d'observation P1 (distance prise le long des trajets optiques, et notée L), cette rotation a les effets suivants :

35

- les ondes A0, Ax et Ay provenant des trois miroirs vont interférer au niveau du plan P1 ;

- ces ondes vont se trouver inclinées différemment en raison des légères rotations angulaires subies par les miroirs M_x et M_y ;

5 - ces ondes seront décalées transversalement d'une quantité proportionnelle à leur angle de rotation respectif et à la longueur L .

10 Lorsque l'échantillon E est sans défaut (ou absent), la figure d'interférence obtenue dans le plan P_1 (figure 5A) est constituée d'un maillage régulier de taches identiques en forme d'ellipses, toutes inclinées parallèlement à une même diagonale, dans le cas où les axes de rotation des miroirs M_X et M_Y sont perpendiculaires.

15 Lorsque l'échantillon E induit un défaut de phase sur la surface d'onde, la figure d'interférence obtenue dans le plan P_1 (figure 5B) est constituée de taches qui ne sont plus régulièrement disposées sur le maillage ni identiques.

20 L'analyse de cette nouvelle figure d'interférence permet la mise en évidence des gradients de la surface d'onde.

On revient maintenant aux modes de réalisation des figures 1 à 3.

25 Là aussi, lorsque l'échantillon E est sans défaut, la figure d'interférence observée ressemble au dessin de la figure 5A (si les axes de rotation des miroirs M_1 et M_3 sont perpendiculaires, le miroir M_2 étant supposé non tourné).

30 En présence de défauts ou perturbations du front d'onde au niveau de l'échantillon E , on obtient aussi une structure de points modifiée comme illustré sur la figure 5B.

35 Mais il faut ici tenir compte de la mise au point effectuée par la caméra PDV.

La simple observation à l'oeil nu de l'image délivrée par celle-ci peut être conduite, en faisant varier la mise au point. Pour l'explication, on part d'une mise au point exacte dans les plans de partition PC et PC' (images l'un de l'autre), puis on s'en écarte progressivement.

A la mise au point exacte, on obtient en principe un maillage régulier d'ellipses ou cercles d'interférence, de façon semblable à ce qui a été vu à propos de la figure 5A (sous réserve d'éventuels défauts optiques de l'appareil).

En mettant au point légèrement en amont ou en aval des plans PC et PC' (respectivement en aval ou en amont sur le trajet retour des faisceaux), on voit progressivement apparaître des perturbations qui représentent les défauts de la surface d'onde optique, et peuvent être analysées par l'homme de l'art.

Toutefois, il est bien entendu préférable de conduire cette analyse d'une manière automatique, avec l'assistance de moyens de traitement appropriés.

Ces moyens de traitement font intervenir des processus physiques et mathématiques sophistiqués. Il est plus simple de les décrire en référence à des basculements des miroirs selon deux axes perpendiculaires (figure 4), bien qu'il ne s'agisse pas du mode de réalisation préféré. Il est maintenant fait référence à l'Annexe de formules ajoutée à la présente description.

Les relations (I) de cette annexe donnent tout d'abord les valeurs des amplitudes lumineuses A_0 , A_1 et A_2 , en fonction de coordonnées x et y prises dans le plan normal à la figure, respectivement pour les miroirs M_0 , M_x et M_y . Dans ces relations:

- i désigne le symbole habituel des imaginaires ;
- $W(x,y)$ désigne la phase de la surface d'onde en fonction de x et de y ;
- a_1 et a_2 désignent les valeurs angulaires des rotations en radians, respectivement autour de l'axe Y et de l'axe X ;

- d_1 et d_2 désignent les décalages spatiaux dus à ces décalages angulaires au niveau du plan d'observation P_1 , c'est-à-dire après franchissement de la longueur L sur les trajets retour.

5 Les relations (II) expriment les mêmes quantités que les relations (I), avec:

- la simplification que $a_1 = a_2 = a$ et $d_1 = d_2 = d$;
 - une approximation du premier ordre de la fonction de phase $W(x,y)$, ce qui suppose que la valeur de $d = d_1 = d_2$ est faible
- 10 (devant la valeur des gradients à détecter).

L'équation du front d'onde dans le plan P_1 d'observation, $AP_1(x,y)$, est alors donnée par la relation (III), où les notations sont les mêmes que pour les relations (II).

15 Cette relation (III) définit l'amplitude de l'onde. Mais les détecteurs lumineux sont quadratiques, c'est-à-dire qu'ils mesurent une intensité et non pas une amplitude complexe. Cette intensité $IP_1(x,y)$ est égale au produit de la quantité de la

20 relation (III) par sa conjuguée complexe, exprimé dans les relations (IV).

Sa transformée de Fourier, $TF(IP_1)$, est alors donnée par les relations (V), où les coordonnées u et v correspondent aux

25 coordonnées x et y de l'espace réel.

Dans les relations (V), la quantité $3.\delta(u,v)$ définit un fondamental. Les six autres quantités définissent six harmoniques, (réunissables en trois couples de deux harmoniques). Le

30 symbole "*" désigne un produit de convolution. $\Delta()$ est la distribution dite de Dirac.

Enfin, les relations (VI) désignent un par un ces harmoniques, en les notant pour simplifier $q(1)$ à $q(6)$.

35 La figure 6 fait apparaître ces harmoniques dans le plan de Fourier.

En résumé, le Demandeur a observé que, du fait des rotations subies par le faisceau de base au niveau des trois dioptries principaux, la transformée de Fourier des intensités lumineuses mesurées au niveau du plan d'observation P1 est constituée de
5 trois fois deux harmoniques, chacun de ces couples d'harmoniques étant lié à l'interférence de deux des trois ondes. De son côté, la fréquence centrale est liée au contour de la fenêtre d'observation dans le plan d'analyse.

10 Chacun des six harmoniques est filtré, pour l'isoler des autres. L'homme de l'art sait que les deux harmoniques d'un même couple (symétriques par rapport au fondamental) portent les mêmes informations. Il suffit donc de considérer trois harmoniques filtrés, qui sont ensuite traités indépendamment.

15 A chacun de ces harmoniques filtrés, on fait subir une transformée de Fourier inverse par rapport à son centre, ce qui fournit l'information de gradient correspondant à cet harmonique. Le centre de l'harmonique peut être prédéfini, à partir de l'angle
20 d'inclinaison des deux dioptries qui en sont la cause. On peut également choisir une norme (module de l'amplitude complexe, carré de ce module, maximum de l'amplitude complexe), et retenir comme centre le barycentre de l'harmonique selon cette norme. Ceci ne donne pas nécessairement le même centre. Mais un
25 traitement différentiel (voir plus loin) permet de s'affranchir d'une telle imprécision.

En d'autres termes, chaque harmonique dans le plan de Fourier représente, pour l'ensemble des défauts recherchés, l'amplitude
30 de ce défaut dans une direction donnée de l'espace réel, c'est-à-dire la composante du gradient dans cette direction. En isolant l'harmonique et en procédant à la transformée de Fourier inverse, on retrouve donc la composante du gradient recherchée.

35 Une autre remarque est à faire. L'examen de la figure 6 a conduit le Demandeur à penser que les harmoniques ainsi obtenus réalisent un pavage irrégulier du plan complexe. Cela est dû au fait que

les deux angles de rotation des deux dioptries sujets à basculement sont supposés définis autour d'axes perpendiculaires.

5 Il est estimé actuellement comme hautement préférable d'effectuer les rotations sur les trois dioptries et autour de trois axes à 120° .

10 Dans le mode de réalisation de la figure 2, ces axes de rotation peuvent être obtenus comme suit: on considère que les trois dioptries M1, M2 et M3 sont optiquement ramenés au même endroit, par exemple en M2. On note M1* (non représenté) le plan "image" de M1 au niveau de M2. On note M3* (non représenté) le plan de M3, légèrement décalé pour venir au niveau de M2. Les plans M1* et M2 (sujets à une inclinaison relative, due à M1) se coupent
15 selon un premier axe. Les intersections des plans M1* et M3* d'une part, M2 et M3* d'autre part, définissent deux autres axes, cosécants avec le premier axe. La lame LL3, mobile suivant deux directions, peut prendre la position permettant à ces trois axes d'être régulièrement distribués à 120° dans la plan de M2.

20

En ce qui concerne le mode de réalisation de la figure 3, il suffit de réaliser une monture convenable pour les trois membranes réfléchissantes M1, M2 et M3.

25 Dans ce cas, les taches que l'on observe sont illustrées sur la figure 6A. La figure 6B montre la position des trois couples d'harmoniques correspondants dans le plan complexe. L'homme de l'art comprendra que cette disposition à 120° réalise la meilleure répartition dans le plan de Fourier. Dans ce cas, les
30 taches d'interférence se rapprochent de la forme circulaire.

Ce qui précède s'applique aux deux modes de réalisation de l'invention (interféromètres des figures 2 et 3).

35 Dans le cas de la figure 2, les rayons lumineux réfléchis sur le dioptre incliné M1 vont transiter d'abord à l'intérieur du cube CS, puis sortir de celui-ci. Au passage de la face de sortie FS, ils subissent une réfraction. L'angle d'inclinaison 'a' de la

face M1 du cube doit donc être corrigé en fonction de l'indice optique n du matériau constitutif du cube selon la formule suivante

$$a' = 2.n.a$$

- 5 et a' est la valeur prise pour l'angle d'inclinaison du faisceau lumineux réfléchi sur le dioptre M1, à la sortie de la face FS du cube.

10 Par ailleurs, lorsque l'image analysée correspond au plan de référence P0 conjugué des plans des miroirs M1, M2 et M3, le décalage de position d des équations (I) à (IV) est nul. Dans ces conditions, l'invention permet de déterminer les éventuels défauts optiques qui peuvent être introduits par les miroirs M1, M2 et M3 eux-mêmes. En d'autres termes, cette première acquisition
15 d'image permet de calibrer les défauts relatifs entre les trois surfaces d'ondes dues aux trois dioptres M1, M2, M3 et ainsi de supprimer leur effet sur la mesure du défaut de phase intéressant.

20 Au fur et à mesure que la caméra est déplacée par translation sur l'axe Z (s'écartant donc du plan P0), la valeur du paramètre d augmente. Ceci augmente en même temps la sensibilité aux défauts de la surface d'onde étudiée ; en contrepartie, la dynamique utile diminue.

25 Lorsque la translation de la caméra atteint une longueur telle que les taches d'interférence observées se recouvrent, ou bien sont mal échantillonnées par les pixels du détecteur, la mesure devient difficile, voire impossible.

30 Des montages tels que celui de la figure 2 impliquent que l'un des dioptres est légèrement décalé axialement. Etant faible, ce décalage peut être négligé dans le traitement. Si nécessaire, l'homme de l'art sait introduire des facteurs correctifs dans les
35 relations invoquées ci-dessus, compte tenu de la précision désirée.

Jusqu'à présent, la description s'intéresse à la mise en évidence des gradients de phase de la surface d'onde. A cet effet, on considère les images d'interférence obtenues une à une.

- 5 Une variante avantageuse permet d'accéder non seulement à ces gradients, mais aussi aux courbures locales de la surface d'onde.

Ceci suppose la considération simultanée d'au moins deux images, et sera maintenant décrit en référence aux formules (VII) à (XIV) figurant dans l'annexe à la présente description.

La relation (VII) est l'équation de transfert en intensité de la surface d'onde. On y retrouve des symboles de dérivées partielles, ainsi que le symbole habituel "nabla" du gradient, et son élévation au carré, qui symbolise le Laplacien. Enfin, k désigne le nombre d'onde, I est l'intensité lumineuse (fonction de x et y), et W est la phase relative à l'amplitude complexe A (W est également fonction de x et y).

20 Le premier membre de cette relation (VII) représente la variation que subit l'intensité I lorsque l'on se déplace de dz dans la direction z (direction de propagation). Ceci correspond à l'évolution de la surface d'onde d'une première image à une seconde image voisine.

25 Au second membre de la relation (VII), le premier terme représente l'effet de l'inclinaison locale de la surface d'onde prise dans la première image sur ce qu'on va obtenir dans la seconde image (effet dit "prismatique"). Le second terme représente l'effet de la courbure locale de la surface d'onde prise dans la première image sur ce qu'on va obtenir dans la seconde image (effet dit "de lentille").

35 Ceci est développé dans l'Article "Phase retrieval based on the irradiance transport equation and the Fourier transform method : experiments", Kazuichi ICHIKAWA, Adolf W. LOHMANN and Mitsuo TAKEDA, Applied Optics, Vol. 27 N° 16, 15 Août 1988.

Ici, la mise en interférence de faisceaux diversement inclinés réalise une "modulation d'intensité" liée à la surface d'onde. A cause de cette modulation, le passage par une transformation de Fourier (similaire à celui décrit plus haut) permet d'isoler
5 les gradients des courbures locales.

Après la transformation de Fourier inverse, on obtient pour chaque harmonique :

- 10 - la courbure locale dans sa partie réelle,
- une composante du gradient dans sa partie imaginaire.

On étudie alors l'évolution de la surface d'onde entre un plan P0 et un plan PL. Une difficulté surgit : il faut faire intervenir une amplitude A0 qui est la somme des amplitudes complexes
15 des trois ondes considérées.

Mais le Demandeur a observé:

- 20 - d'une part que cette quantité A0 n'intervient plus dès lors que l'on s'intéresse seulement aux effets de la "modulation" évoquée ci-dessus, c'est à dire à une variation d'intensité point par point "Delta I" entre les plans P0 et PL, telle que définie par les relations (VIII),
- d'une autre part que la relation (IX) est satisfaite dans le
25 plan P0, tandis que s'y applique la relation (IV), avec annulation des dérivées partielles de W en x et y,
- d'autre part enfin que si la surface d'onde analysée est plane, son intensité se conserve globalement entre les plans P0 et PL.

- 30 Dans ces conditions, l'expression de la variation de l'intensité entre les plans P0 et PL est donnée par la relation (X), où:
 - W0 désigne la phase relative à l'amplitude complexe A0 (la somme des amplitudes complexes des trois ondes considérées),
 - W désigne la phase à analyser, et
 - 35 - W0 désigne la phase de référence dans le plan P0.

Compte-tenu des formules (I) à (IV), l'expression (V) conduit à la relation (XI), qui explicite la variation d'intensité, ΔI , recherchée.

- 5 L'homme de l'art comprendra qu'il s'agit ici une nouvelle fois (comme pour la relation (IV)), d'une expression dont la transformée de Fourier va comporter un fondamental et six harmoniques (ou bien trois couples d'harmoniques).
- 10 On effectue alors les mêmes opérations que précédemment, c'est-à-dire un filtrage des harmoniques, un recentrage de chaque harmonique filtré, puis une transformation de Fourier inverse.

15 Comme exprimé dans les relations (XII), la partie réelle est à chaque fois le Laplacien de la fonction de phase W de la surface d'onde (multiplié par trois dans le cas du fondamental). La partie imaginaire correspond aux gradients en x et en y de la même fonction W , ainsi qu'à la différence entre ces deux gradients.

20 Les mêmes remarques que plus haut sont à faire; d'une part, des angles à 120° sont préférables; d'autre part, on peut négliger l'écart de l'un des dioptries, ou le corriger.

- 25 En effectuant donc ainsi la mesure en deux plans distincts suivant l'axe Z , il est possible de retrouver non seulement les gradients mais aussi les courbures locales de la surface d'onde. On obtient donc deux fois plus d'informations. Et, pour un même nombre de points de mesure, il est possible de reconstruire, par
- 30 un traitement approprié, un nombre de points de phase deux fois plus élevé.

Dans ce qui précède, l'une des deux mesures est effectuée dans le plan P_0 , qui présente l'avantage que la mesure est constante

35 dans le temps, puisqu'elle ne dépend pas de la surface d'onde elle-même, mais seulement des défauts des miroirs M_1 , M_2 , M_3 . Cela est vrai même si le phénomène étudié est évolutif (sauf d'éventuels problèmes de scintillation optique). Cette mesure

dans le plan P0 peut être enregistrée une fois pour toutes en mémoire. Et l'on fait alors une différence avec chacune des mesures effectuées ensuite dans le plan PL, en fonction de l'évolution du système optique considéré.

5

Les problèmes de scintillation évoqués ci-dessus peuvent d'ailleurs être également pris en compte, si l'on place un deuxième détecteur suivant l'axe Z, mais dans la direction opposée à celle de la caméra, c'est-à-dire vers l'arrière du miroir M1. Dans ce cas, le miroir M1 ne peut être totalement réfléchissant.

10

Mais, plus généralement, il est envisageable d'effectuer ces deux mesures dans deux plans situés à des distances L différentes du plan P0, et d'effectuer alors à chaque fois un traitement différentiel des deux mesures comme indiqué ci-dessus.

15

L'homme de l'art comprendra que le système ici décrit est à la fois facile à réaliser et facile à adapter pour différentes configurations. Il est en effet composé d'éléments simples, tant sur le plan optique que sur le plan mécanique. Il ne nécessite donc aucun développement technologique particulier, contrairement aux systèmes fondés sur des réseaux de diffraction ou des grilles de micro-lentilles ou des masques.

20

25

Cette facilité de réalisation et cette polyvalence sont en particulier intéressantes en ce qui concerne l'analyse de surface d'onde en infrarouge. Lorsque l'on procède au contrôle optique d'un miroir, un premier contrôle est souhaitable en phase de "doucissage". A ce stade, le miroir est trop diffusant pour permettre une analyse de sa surface dans le domaine des rayonnements visibles. Le dispositif selon l'invention peut alors être utilisé avec une source de lumière dans l'infrarouge. Bien entendu, le cube séparateur et la lame LL3 doivent être réalisés dans un milieu transparent pour le domaine de longueur d'onde infrarouge considéré.

30

35

La phase finale du contrôle du miroir peut s'effectuer dans le domaine du visible, comme à l'accoutumée.

5 Une autre particularité de l'invention est que le dispositif
proposé présente une dynamique et une sensibilité qui sont
réglables à volonté par simple translation de la caméra. Ceci
procure un avantage considérable par rapport à des moyens tels
que les "détecteurs de Hartmann-Shack", pour lesquels par exemple
un changement de sensibilité implique la réalisation d'une
10 nouvelle grille de micro-lentilles.

En d'autres termes, le système de l'invention permet l'étude de
phénomènes dont on ne connaît pas a priori l'importance, ou dont
cette importance peut être appelée à évoluer en cours de travail.
15 C'est notamment le cas dans les applications d'aide à la
réalisation d'une surface optique.

Si l'on compare maintenant le système ici proposé aux autres
types d'interféromètres à décalage latéral, l'avantage essentiel
20 est manifeste : ces derniers n'effectuent qu'une mesure de
gradient dans une direction pour un détecteur. La connaissance
de deux gradients croisés impliquerait la division du faisceau
d'analyse afin de permettre l'implantation d'un deuxième
détecteur.

25 Au contraire, selon l'invention, les trois gradients et éventuel-
lement la courbure locale sont disponibles à partir d'une seule
mesure. Ceci est très avantageux, en particulier au niveau des
possibilités de correction de la mesure.

30 La mesure unique selon l'invention procure en effet la connais-
sance d'un troisième gradient (trois directions de mesure sont
disponibles). La disponibilité de ce troisième gradient permet
l'estimation de l'erreur sur la mesure, à partir de cette mesure
35 elle-même (car la somme des trois gradients est nulle par
principe). Il est alors particulièrement intéressant d'en tenir
compte, lorsque l'on cherche à reconstruire la surface d'onde par
intégration ou double intégration, à partir des valeurs de

gradients ou de courbures, respectivement, que la mesure unique (cohérente) selon l'invention fournit.

5 Il est rappelé également que le dispositif proposé permet une mesure précise de la phase. Cette mesure peut s'effectuer même en présence de fortes variations locales de phase, en particulier à l'aide du mode de réalisation de la figure 3.

10 Ceci rend le dispositif selon l'invention particulièrement intéressant lorsqu'il s'agit de contrôler des systèmes optiques où l'on considère des couples de points (point source, point d'analyse) qui sont éloignés du stigmatisme optique. C'est le cas en particulier pour les miroirs de télescope, qui sont des miroirs quasi-paraboloïdes de grande ouverture. Dans un tel cas,
15 il est matériellement impossible d'effectuer des mesures entre deux points optiquement stigmatiques par rapport au miroir. La pratique actuelle consiste à effectuer les mesures entre le centre de courbure du miroir et lui-même. Mais, celui-ci n'est pas stigmatique de lui-même. Ce qu'on fait actuellement est alors
20 de prévoir un correcteur d'aberration sphérique, couramment dénommé "null lens". Le dispositif de la présente invention peut opérer directement, sans nécessiter une telle compensation, comme on le verra plus loin.

25 Dans un mode de réalisation particulier de l'invention, concernant le cas de la figure 2, on a utilisé un cube séparateur en silice de 40 mm de côté, et une lame en silice de 60 mm de diamètre pour environ 10 mm d'épaisseur. La face arrière de la lame a été dépolie afin d'éviter toute réflexion parasite. L'une
30 des faces du cube a fait l'objet d'un polissage de reprise pour introduire l'angle voulu entre les ondes provenant des deux faces utiles du cube. Les deux faces dirigées respectivement vers la source et vers la caméra ont été traitées par un dépôt anti-reflet type ANTIVEX de la société M.T.O. (MASSY, FRANCE) pour
35 éviter tout système de franges parasites. L'inclinaison de la lame LL3 a été contrôlée à partir d'une monture mécanique (Société MICROCONTROLE, EVRY, FRANCE) possédant deux axes de rotation qui définissent un plan placé en arrière de la face

utile afin de pouvoir rapprocher au plus près celle-ci de la face M2 du cube. Pour une bonne stabilité de l'ensemble lame-cube, il est souhaitable que cette monture soit solidaire de la monture du cube.

5

Le plan d'analyse est observé à l'aide d'une caméra de type CCD, munie d'un zoom de 50-100 mm de focale ouvert à F/2 environ, et pourvu d'une mise au point réglable. Ceci permet de changer le grandissement, et adapter ainsi l'échantillonnage des taches d'interférence observées à la taille des pixels détecteurs de la caméra.

10

Matériellement, le système optique collimateur d'entrée et la caméra sont placés sur deux rails perpendiculaires, au croisement desquels est placé l'ensemble rigide mécaniquement (cube, lame). Le collimateur permet d'obtenir un faisceau de lumière parallèle d'environ 60 mm de diamètre. Le système afocal (L1, L2) est placé dans le montage pour adapter ce diamètre du faisceau de lumière parallèle à la pupille d'entrée de la caméra, ce qui correspond à un grandissement d'environ un tiers.

15

20

La lentille LC ajoutée au système afocal permet de recréer une image de la pupille d'analyse sur les faces utiles du cube et de la lame, c'est-à-dire les plans des miroirs M1, M2 et M3.

25

L'homme de l'art sait réaliser par informatique les traitements définis plus haut, remarque étant faite que les étapes individuelles de ces traitements sont décrites :

30

- pour les gradients dans l'article "New optical testing methods developed at the University of Hawaii: results on ground-based telescopes and Hubble Space Telescope", RODDIER et al, Proceedings of SPIE, Vol. 1531, San Diego, 22-23 juillet 1991 ;

35

- pour les courbures dans l'article de ISHIKAWA et al déjà cité.

On utilise une transformée de Fourier discrète, de préférence de type Transformée de Fourier Rapide.

Dans le mode de réalisation qui précède, il est estimé préférable que les miroirs ne soient pas totalement réfléchissants, et aussi que la face arrière de lame LL3 soit dépolie. Une variante consiste ici à basculer cette face arrière de la lame LL3 d'un angle suffisamment important pour éviter que le faisceau de retour n'aboutisse sur le détecteur, ou bien de la traiter par un dépôt anti-reflet pour la longueur d'onde utilisée.

On décrira maintenant une autre variante intéressante de l'invention. Elle concerne le cas de très fortes variations de phase par rapport à la surface d'onde idéale, qui est en principe la surface d'onde plane.

En pareil cas, l'ouverture de l'objectif de la caméra peut être insuffisante pour permettre de récupérer tous les rayons lumineux interceptant le plan d'analyse.

La variante proposée consiste à introduire une lame diffusante qui matérialise ce plan, et permet d'analyser totalement la figure d'interférence à son niveau. (Ceci diminue naturellement le rendement lumineux). Cette lame est réalisée dans un matériau adapté à la longueur d'onde de travail. Elle est dépolie, et placée dans une monture translatable solidaire de la caméra.

Ce type de montage présente l'avantage de conserver la possibilité d'ajuster simplement la dynamique et la sensibilité de l'appareil par translation de l'ensemble caméra et diffuseur. En contrepartie, il n'est plus possible physiquement de pointer le plan optique de visée de la caméra au niveau du plan où a lieu le détriplement de l'onde, c'est-à-dire des trois plans conjugués optiquement des miroirs M1, M2 et M3.

On décrira maintenant d'autres variantes. A cet effet, il est fait référence à la figure 7.

L'application concernée est l'examen de la qualité optique d'un miroir de télescope MT. Indépendamment de cela, la figure 7 illustre une variante intéressante de l'invention, où l'on

échange les positions du plan d'analyse et du plan de partition. En effet, sur la figure 7, on part d'une source S collimatée par une lentille L0, pour appliquer cette lumière directement au cube séparateur CS. C'est donc la lumière de la source qui est, par
5 ce cube CS, convertie en trois faisceaux non colinéaires, c'est-à-dire légèrement inclinés l'un sur l'autre deux à deux (le degré d'inclinaison admissible dépend de la taille de la zone dans laquelle les trois faisceaux doivent interférer. La lumière ainsi
10 obtenue est reprise par une lentille L2, pour illuminer le miroir de télescope MT.

Les rayonnements renvoyés par le miroir de télescope MT sont repris par la lame semi-transparente (ici une membrane pelliculaire Mp), pour être appliqués à une lentille de sortie L3, qui
15 crée une image dans le plan de référence P0. Le plan d'observation est un plan PL voisin de P0. Le reste du dispositif d'observation de la figure 1 est ici schématisé par la lentille L4 et le capteur CCD.

20

Cette variante montre également que le mot "plan" peut aussi couvrir selon l'invention une surface légèrement courbe, comme l'est la surface d'un miroir de télescope.

25

Le point où l'axe du faisceau qui illumine le miroir MT coupe la lame ou dioptre auxiliaire Mp est le centre de courbure CC du miroir de télescope (calotte de paraboloïde) MT. On voit apparaître ici un autre avantage extrêmement important de l'invention : avec un miroir paraboloïde, les seuls points qui
30 sont à la fois conjugués et optiquement stigmatiques l'un de l'autre sont le foyer de la parabole et l'infini; bien entendu, il est matériellement impossible de vérifier le miroir entre ces deux points. La pratique veut donc que l'on opère entre le centre de courbure du miroir CC et lui-même; mais, si le centre de
35 courbure d'une parabole (le centre du cercle qui approxime la section de parabole concernée) est bien conjugué de lui-même par rapport au segment de parabole, par contre il n'est pas optiquement stigmatique de lui-même. De là le fait que les techniques

en vigueur jusqu'à présent nécessitent la mise en place des "null lens" déjà mentionnés.

5 Le dispositif selon l'invention offre l'avantage essentiel de pouvoir fonctionner sans aucun dispositif du genre "null lens", qui sont des correcteurs de l'aberration sphérique due au fait que le centre de courbure CC n'est pas optiquement stigmatique de lui-même.

10 Le montage qui vient d'être décrit peut être considéré comme produisant l'illumination du miroir de télescope par trois points-sources en phase.

15 Le fait de placer le cube séparateur CS et la lame auxiliaire définissant le dioptre M3 dans la lumière de la source, non modifiée, présente ici l'avantage que ce cube opère sur des faisceaux parallèles, donc sans introduire d'aberration. Il en serait différemment s'il était placé dans les rayons (non parallèles) revenant du miroir de télescope MT.

20

La lentille L2 a plusieurs rôles :

- focaliser les faisceaux, issus des trois dioptries M1, M2, M3, au centre de courbure CC du miroir MT;
- conjuguer les trois dioptries M1, M2, M3 avec le miroir de
- 25 télescope MT;
- éclairer ce même miroir MT avec l'ouverture angulaire convenable.

30 La lentille L3 a tout d'abord pour effet de rendre le faisceau émergent parallèle (aux aberrations introduites par MT près). Elle permet en outre de conjuguer optiquement les dioptries M1, M2, M3 et le plan de référence P0.

35 L'invention n'est pas limitée aux modes de réalisation décrits. Par exemple, elle s'applique non seulement à l'infra-rouge et au visible, mais aussi à l'ultra-violet, voire à d'autres fréquences d'ondes électromagnétiques, comme les rayons X.

Par ailleurs, entre l'observation à l'oeil nu et les traitements complets proposés, il existe d'autres types de traitement utilisables.

- 5 L'un de ceux-ci opère uniquement dans l'espace réel :
- on doit disposer d'une mesure de référence (sans le défaut à analyser), et d'une mesure "de travail";
 - on détermine le décalage subi par les taches d'interférence homologues, en comparant la mesure de travail à la mesure de
- 10 référence.

Ceci donne une "carte" des gradients locaux.

- 15 La mesure de référence peut être soit une mesure dans le même plan d'observation que pour la mesure de travail, mais en l'absence de l'échantillon (du défaut) analysé. Ce peut être aussi une mesure où l'on observe exactement dans le plan de référence, alors que la mesure de travail en est décalée.

- 20 Par ailleurs, l'invention prend tout son sens telle qu'elle a été décrite, avec trois faisceaux. Pour certaines applications, il serait envisageable de n'en utiliser que deux. Ce serait le cas par exemple si l'on disposait d'informations autres sur les gradients.

Annexe Formules (1)

- (I) $A0(x,y) = \exp(i.W(x,y))$
 $A1(x,y) = \exp(i.(W(x+d1,y) + a1.x))$
 $A2(x,y) = \exp(i.(W(x,y+d2) + a2.y))$
 $d1 = a1 \cdot L$
 $d2 = a2 \cdot L$
- (II) $A0(x,y) = \exp(i.W(x,y))$
 $A1(x,y) = \exp(i.(W(x,y) + d.\partial W/\partial x + a.x))$
 $A2(x,y) = \exp(i.(W(x,y) + d.\partial W/\partial y + a.y))$
 $d1 = d2 = d$
 $a1 = a2 = a$
- (III) $AP1(x,y) = \exp(i.W(x,y)) \cdot [1 + \exp(i.(d.\partial W/\partial x + a.x)) + \exp(i.(d.\partial W/\partial y + a.y))]$
- (IV) $IP1(x,y) = AP1(x,y) \cdot AP1^*(x,y)$

$$IP1(x,y) = 3 + \exp(-i.(d.\partial W/\partial x + a.x)) + \exp(-i.(d.\partial W/\partial y + a.y)) + \exp(+i.(d.\partial W/\partial x + a.x)) + \exp(+i.(d.\partial W/\partial y + a.y)) + \exp(-i.(d.(\partial W/\partial x - \partial W/\partial y) + a.(x-y))) + \exp(+i.(d.(\partial W/\partial x - \partial W/\partial y) + a.(x-y)))$$
- (V) $TF(IP1) = 3.\delta(u,v) + \delta(u-a,v) * TF(\exp(+i.d.\partial W/\partial x)) + \delta(u+a,v) * TF(\exp(-i.d.\partial W/\partial x)) + \delta(u,v-a) * TF(\exp(+i.d.\partial W/\partial y)) + \delta(u,v+a) * TF(\exp(-i.d.\partial W/\partial y)) + \delta(u-a,v+a) * TF(\exp(+i.d.(\partial W/\partial y - \partial W/\partial x))) + \delta(u+a,v-a) * TF(\exp(-i.d.(\partial W/\partial y - \partial W/\partial x)))$
 (* = convolution)
- (VI) harmonique q(1): $\exp(+i.d.\partial W/\partial x)$
 harmonique q(2): $\exp(-i.d.\partial W/\partial x)$
 harmonique q(3): $\exp(+i.d.\partial W/\partial y)$
 harmonique q(4): $\exp(-i.d.\partial W/\partial y)$
 harmonique q(5): $\exp(+i.d.(\partial W/\partial x - \partial W/\partial y))$
 harmonique q(6): $\exp(-i.d.(\partial W/\partial x - \partial W/\partial y))$

Annexe Formules (2)

$$(VII) \quad -k \cdot \partial I / \partial z = \nabla I \cdot \nabla W + I \cdot \nabla^2 W$$

$$(VIII) \quad \frac{\Delta I}{d} = \frac{I p_L - I p_0}{a \cdot L} = -L/k \cdot (\nabla I p_0 \cdot \nabla W p_0 + I p_0 \cdot \nabla^2 W p_0)$$

$$(IX) \quad \nabla I p_0 \cdot \nabla W_0 + I p_0 \cdot \nabla^2 W_0 = 0$$

$$(X) \quad \Delta I = -L/k \cdot (\nabla I p_0 \cdot \nabla W + I p_0 \cdot \nabla^2 W)$$

$$(XI) \quad (-k/L) \cdot \Delta I = \begin{aligned} & \exp(-i \cdot a \cdot x) \cdot (\nabla^2 W - i \cdot a \cdot \partial W / \partial x) \\ & \exp(+i \cdot a \cdot x) \cdot (\nabla^2 W + i \cdot a \cdot \partial W / \partial x) \\ & \exp(-i \cdot a \cdot y) \cdot (\nabla^2 W - i \cdot a \cdot \partial W / \partial y) \\ & \exp(+i \cdot a \cdot y) \cdot (\nabla^2 W + i \cdot a \cdot \partial W / \partial y) \\ & \exp(-i \cdot a \cdot (x-y)) \cdot (\nabla^2 W - i \cdot a \cdot (\partial W / \partial x - \partial W / \partial y)) \\ & \exp(+i \cdot a \cdot (x-y)) \cdot (\nabla^2 W + i \cdot a \cdot (\partial W / \partial x - \partial W / \partial y)) \\ & + 3 \cdot \nabla^2 W \end{aligned}$$

(XII)	Réel	Imaginaire
harmonique q(1):	$\nabla^2 W$	$+a \cdot \partial W / \partial x$
harmonique q(2):	$\nabla^2 W$	$-a \cdot \partial W / \partial x$
harmonique q(3):	$\nabla^2 W$	$+a \cdot \partial W / \partial y$
harmonique q(4):	$\nabla^2 W$	$-a \cdot \partial W / \partial y$
harmonique q(5):	$\nabla^2 W$	$+a \cdot (\partial W / \partial x - \partial W / \partial y)$
harmonique q(6):	$\nabla^2 W$	$-a \cdot (\partial W / \partial x - \partial W / \partial y)$
fondamental:	$3 \cdot \nabla^2 W$	0

Revendications

5 1. Procédé pour l'analyse de la surface d'onde d'un faisceau de lumière, caractérisé par les opérations suivantes:

10 a) on applique un faisceau de lumière monochromatique (FI) à un système optique définissant, sur le trajet dudit faisceau, au moins deux zones optiquement conjuguées l'une de l'autre, l'une dite plan d'analyse (PA), et l'autre dite plan de partition (PP),

15 b) on prévoit, sensiblement au niveau du plan de partition (PP) ou d'une image de celui-ci (PC, PC'), au moins trois dioptries principaux (M1, M2, M3), au moins partiellement réfléchissants, ces trois dioptries renvoyant, à partir dudit faisceau, trois faisceaux d'axes non colinéaires, qui interfèrent, et

20 c) on observe l'image interférométrique, existant dans au moins une zone dite plan d'observation, voisine d'un plan de référence sensiblement confondu avec le plan de partition (PP) ou conjugué de celui-ci (P0), cette observation montrant des figures d'interférences qui contiennent des informations sur les défauts de phase du faisceau à analyser.

25

2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que l'une au moins des opérations b) et c) s'effectue à l'aide d'au moins un dioptre auxiliaire semi-transparent (SE1; MS).

30

3. Procédé selon la revendication 2, caractérisé en ce que le dioptre auxiliaire (SE1) est proche du plan de partition, et que l'un au moins (M1) des dioptries principaux est disposé au niveau de l'image (PC') du plan de partition (PC) que donne ce dioptre
35 auxiliaire.

4. Procédé selon l'une des revendications 1 et 2, caractérisé en ce que les trois dioptries principaux (M1,M2,M3) sont disposés dans le plan de partition.

5

5. Procédé selon l'une des revendications 1 à 4, caractérisé en ce que l'opération b) comprend en outre la comparaison de deux images interférométriques obtenues dans des conditions différentes quant à la distance plan de référence/plan d'observation ou aux perturbations subies par le faisceau à analyser, au niveau du plan d'analyse.

10

6. Procédé selon l'une des revendications 1 à 5, caractérisé en ce que l'étape b) comprend une prise de vues, et un traitement d'image comprenant:

15

- une transformée de Fourier spatiale sur l'intensité lumineuse mesurée,

20

- la séparation, le filtrage et le recentrage de certains au moins des harmoniques liés aux interférences entre les trois faisceaux renvoyés, pris deux à deux, et

25

- l'application d'une transformée de Fourier inverse, séparément à chacun de ces harmoniques, ce qui fournit trois indications de gradient de défauts de phase de la surface d'onde dans trois directions liées à chaque fois à celles du couple de deux faisceaux renvoyés concernés.

30

7. Procédé selon l'une des revendications 1 à 6, caractérisé en ce que le faisceau à analyser passe par un emplacement d'échantillon, au niveau duquel est situé le plan d'analyse (PA).

35

8. Procédé selon la revendication 7, caractérisé en ce que l'échantillon est un miroir (MT), le rayonnement monochromatique

se situant dans l'infra-rouge pour un miroir en cours de doucissage, et dans le visible pour son contrôle final.

5 9. Procédé selon la revendication 8, caractérisé en ce que l'échantillon est un miroir concave de grande ouverture (MT), tel qu'un miroir de télescope, illuminé par une source de rayonnement monochromatique, optiquement conjuguée de son centre de courbure.

10

10. Dispositif pour l'analyse de la surface d'onde d'un faisceau de lumière, caractérisé en ce qu'il comporte:

15 - un système optique propre à recevoir un faisceau de lumière monochromatique (FI), et définissant, sur le trajet dudit faisceau, au moins deux zones optiquement conjuguées l'une de l'autre, l'une dite plan d'analyse (PA), et l'autre dite plan de partition (PP),

20 - un interféromètre comprenant au moins trois dioptries principaux (M1,M2,M3), au moins partiellement réfléchissants, situés au voisinage du plan de partition, ou d'une image de celui-ci, ces trois dioptries renvoyant trois faisceaux d'axes non colinéaires, qui interfèrent, et

25

- des moyens d'observation (PDV) de l'image interférométrique, existant dans au moins une zone dite plan d'observation, voisine d'un plan de référence confondu avec le plan de partition (PP) ou conjugué de celui-ci (P0), cette observation montrant des
30 figures d'interférences qui contiennent des informations sur les défauts de phase du faisceau à analyser.

11. Dispositif selon la revendication 10, caractérisé en ce que
35 l'interféromètre comprend au moins un dioptre auxiliaire semi-transparent (SE1; MS).

12. Dispositif selon la revendication 11, caractérisé en ce que, ledit dioptre auxiliaire (SE1) définissant une image du plan de partition, l'un au moins des trois dioptres principaux est placé au niveau de cette image.

5

13. Dispositif selon l'une des revendications 11 et 12, caractérisé en ce que l'interféromètre comprend:

- 10 - un cube séparateur (CS) en matériau transparent, muni d'un plan diagonal semi-transparent (PD1), avec une première face formant face d'entrée (FE), une seconde face (FL1), non perpendiculaire au plan diagonal, et située du même côté de ce plan diagonal que la face d'entrée, cette seconde face étant inclinée par rapport
15 à la forme cubique pure, une troisième face (FL2), éventuellement inclinée elle aussi, opposée à la face d'entrée, les seconde et troisième faces définissant deux des dioptres principaux, et
- le troisième dioptre principal (M3) étant placé à l'extérieur
20 du cube au voisinage de l'un des deux premiers, et incliné par rapport à celui-ci.

14. Dispositif selon la revendication 13, caractérisé en ce que
25 le troisième dioptre principal (M3) est défini par la face avant d'une lame (LL3) dont la face arrière forme anti-retour lumineux.

15. Dispositif selon la revendication 11, caractérisé en ce que
30 l'interféromètre comprend trois membranes réfléchissantes (M1,M2,M3) diversement inclinées sur l'axe du faisceau, au voisinage du plan de partition.

35 16. Dispositif selon l'une des revendications 10 à 15, caractérisé en ce que les moyens d'observation comprennent des moyens de prise de vues (PDV), et des moyens (UT) propres à effectuer un traitement d'image comprenant:

- une transformée de Fourier spatiale sur l'intensité lumineuse mesurée,

5 - la séparation, le filtrage et le recentrage de certains au moins des harmoniques liés aux interférences entre les trois faisceaux renvoyés, deux à deux, et

10 - l'application d'une transformée de Fourier inverse, séparément à chacun de ces harmoniques, ce qui fournit trois indications de gradient de défauts de phase de la surface d'onde dans trois directions liées à chaque fois à celles du couple de deux faisceaux renvoyés concernés.

15 17. Dispositif selon la revendication 16, caractérisé en ce que, les moyens de traitement (UT) comprennent une mémoire d'image (MI), et sont propres à effectuer ledit traitement d'image sur la différence entre les intensités lumineuses mesurées en deux images interférométriques obtenues dans des conditions différen-
20 tes.

25 18. Dispositif selon la revendication 17, caractérisé en ce que, les deux images interférométriques étant obtenues pour deux positions différentes du plan d'observation, ledit traitement fournit trois indications de gradient de défaut de phase de la surface d'onde dans trois directions liées à chaque fois à celles du couple de deux faisceaux renvoyés concernés, et des indications de la courbure locale du défaut de phase.

30 19. Dispositif selon l'une des revendications 10 à 18, caractérisé en ce que le faisceau de lumière passe par un emplacement d'échantillon, au niveau duquel est situé le plan d'analyse.

35 20. Dispositif selon les revendications 17 et 19, prises en combinaison, caractérisé en ce que les deux images interféro-

métriques étant obtenues respectivement avec et sans échantillon, pour une même position du plan d'observation, ledit traitement fournit trois indications de gradient de défaut de phase du plan d'analyse, dans trois directions liées à chaque fois à celles du

5 couple de deux faisceaux renvoyés concernés.

1/6

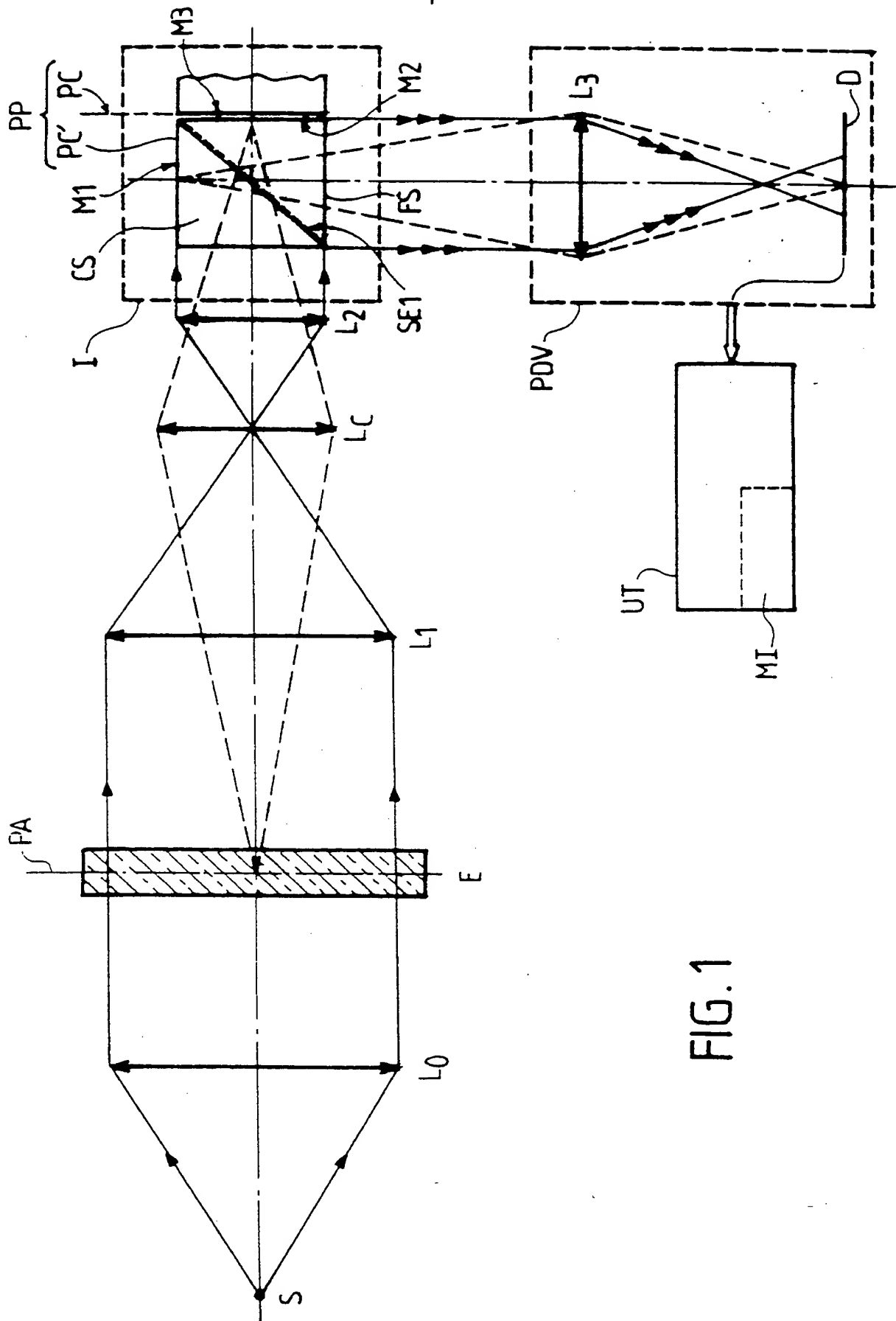


FIG. 1

2/6

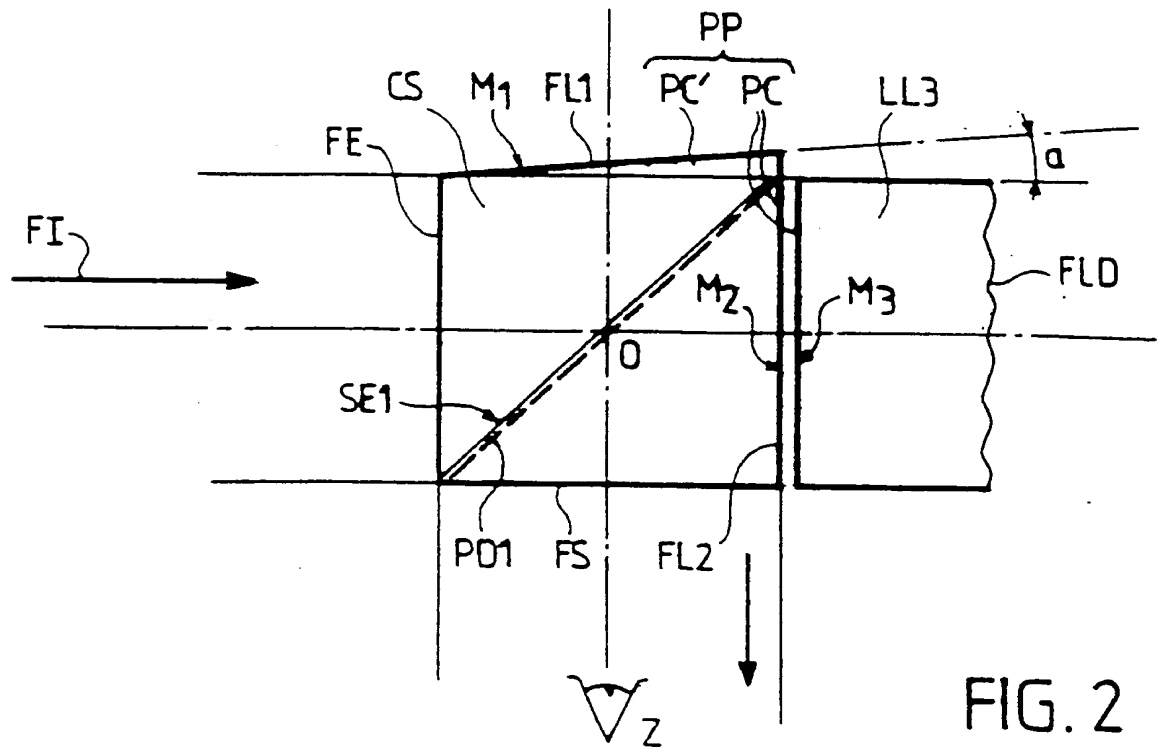


FIG. 2

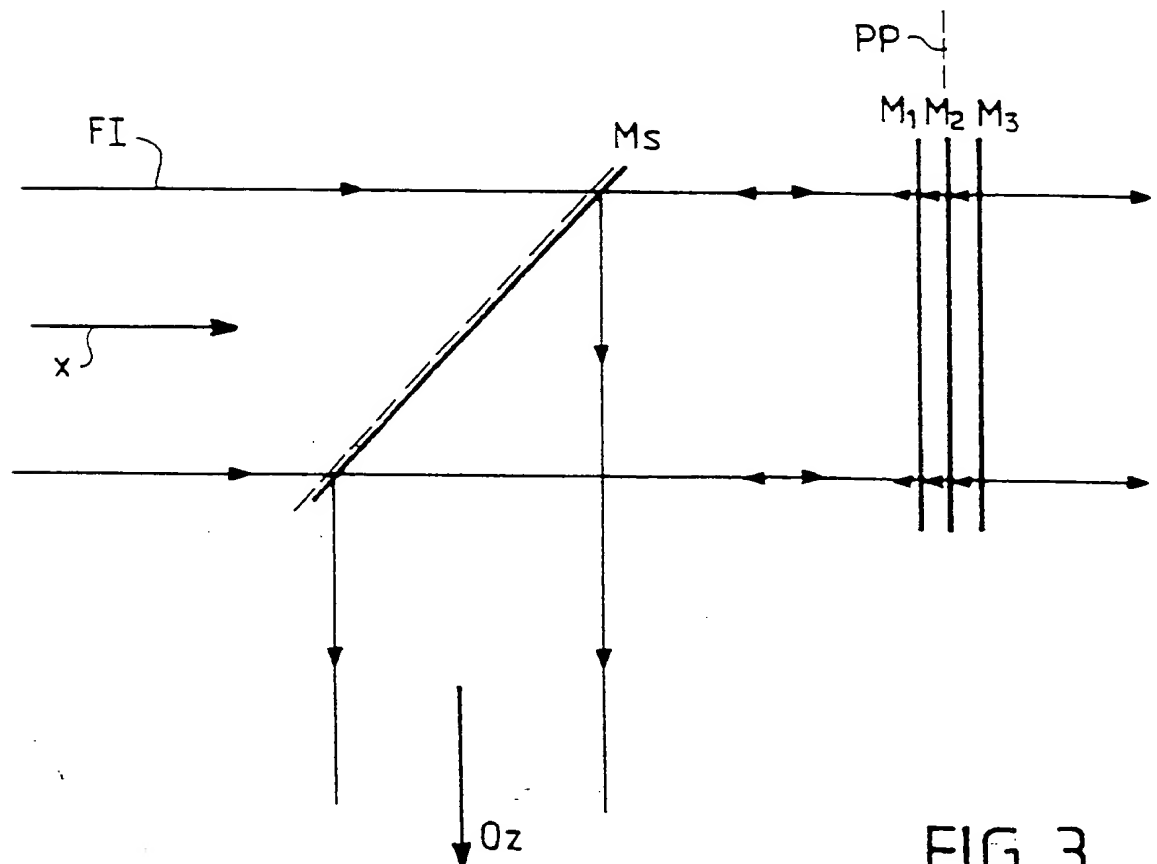


FIG. 3

3/3

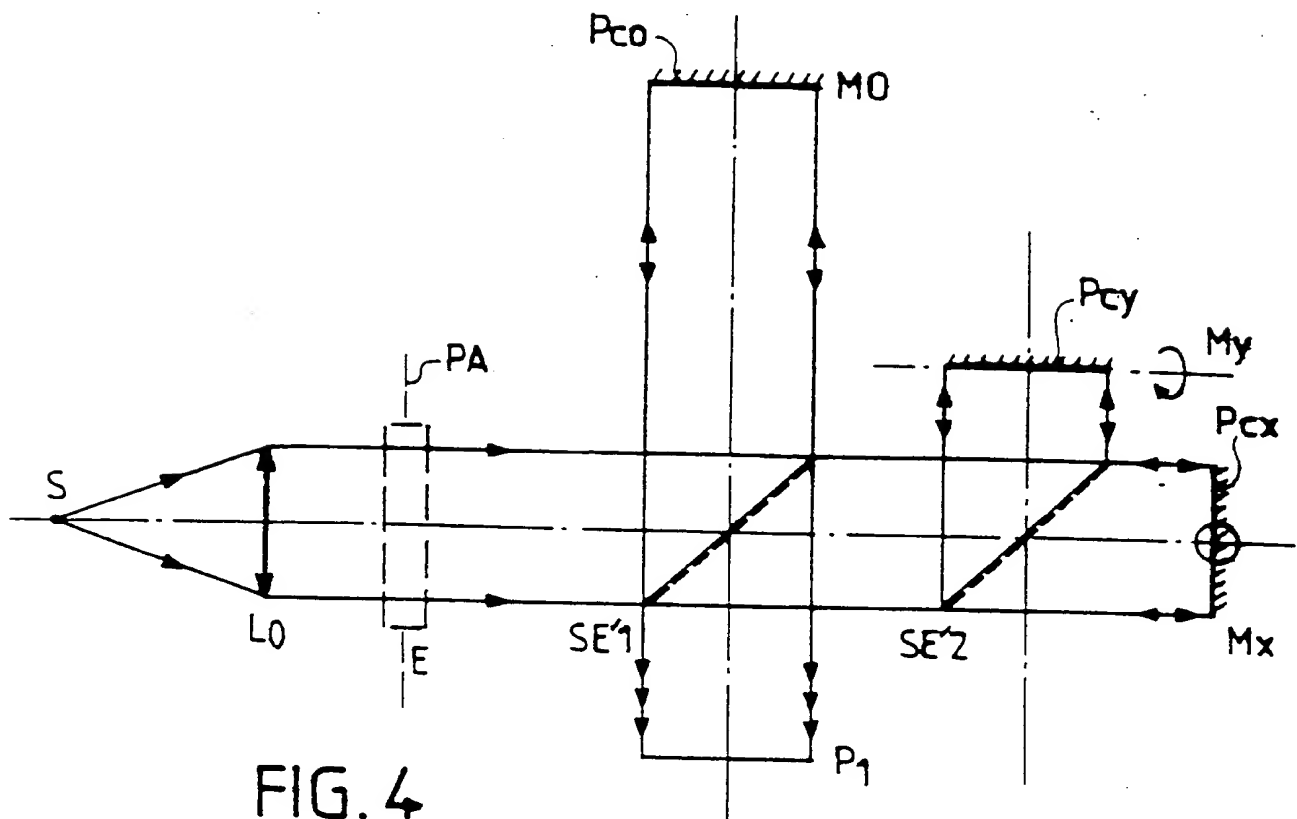


FIG. 4

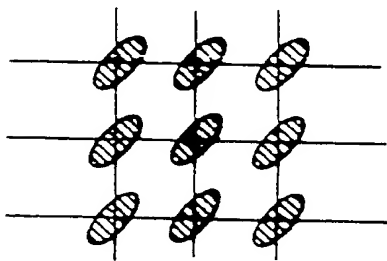


FIG. 5A

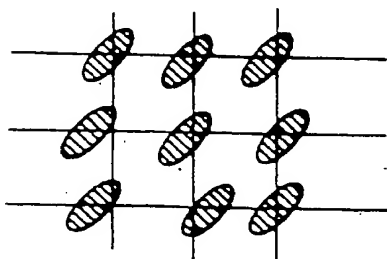


FIG. 5B

4/6

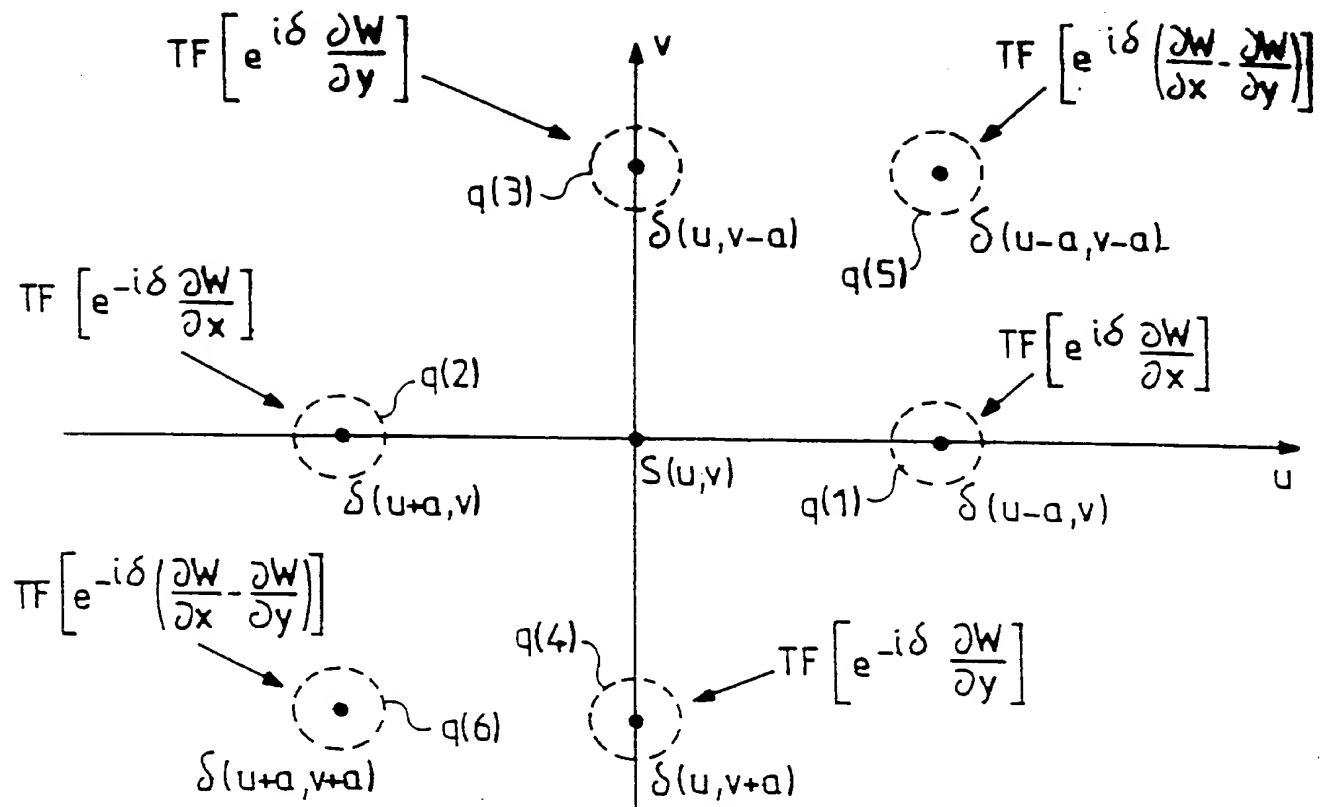


FIG. 6

5/6

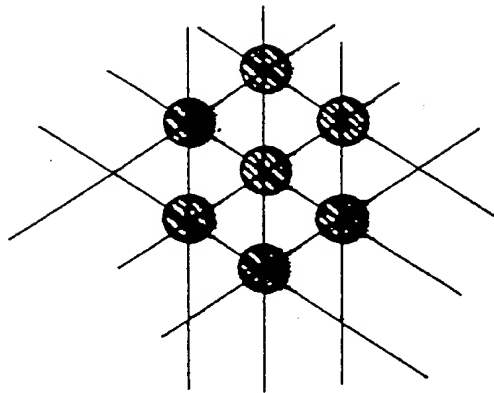


FIG. 6A

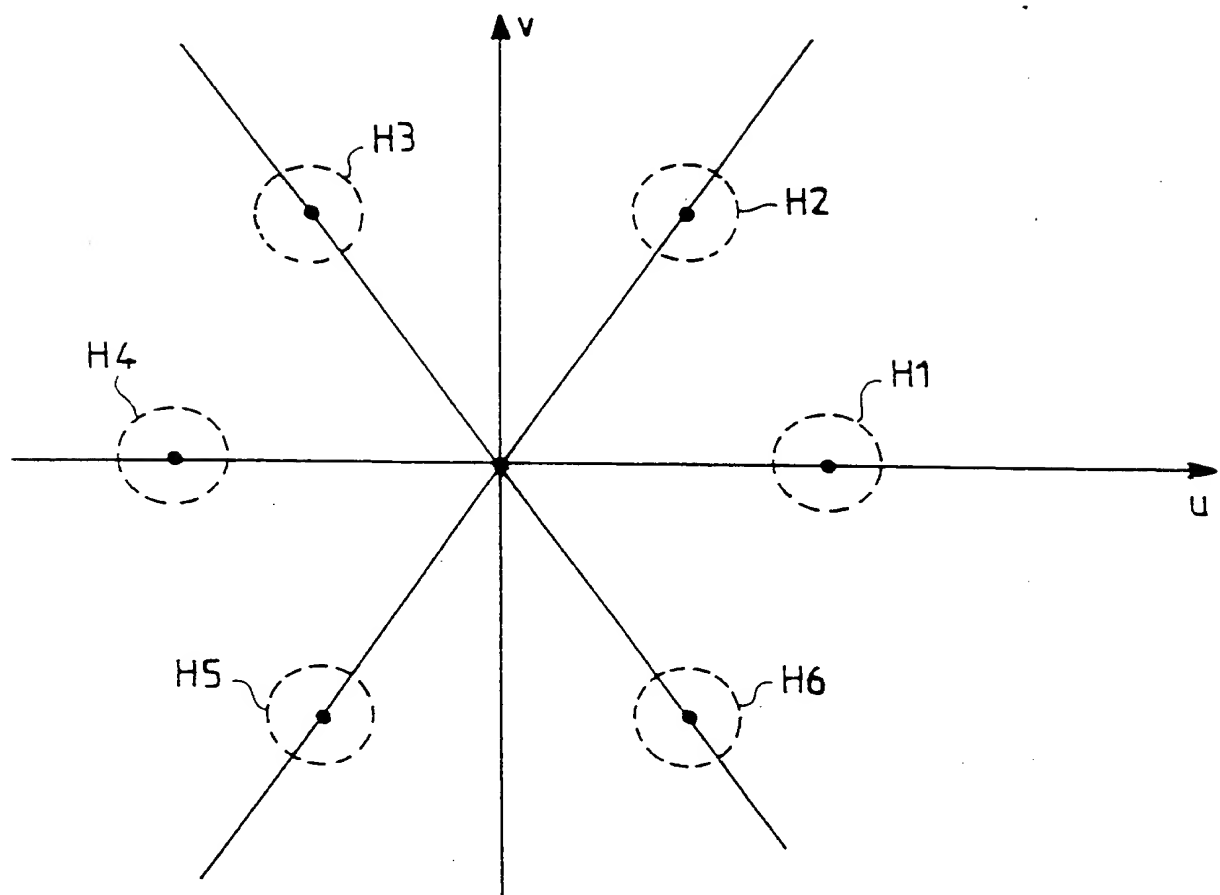


FIG. 6B

6/6

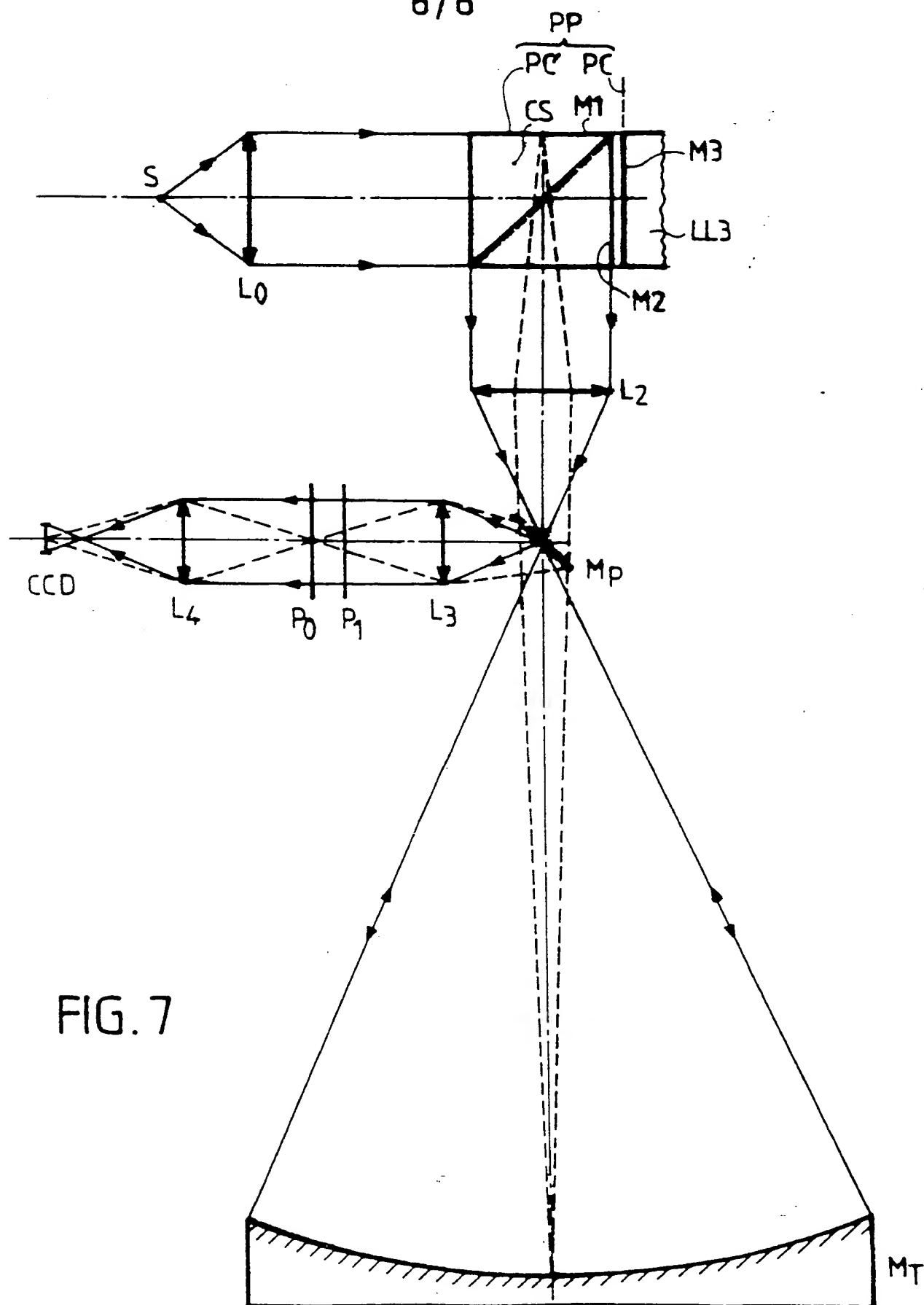


FIG. 7

INSTITUT NATIONAL
de la
PROPRIETE INDUSTRIELLERAPPORT DE RECHERCHE
établi sur la base des dernières revendications
déposées avant le commencement de la rechercheFR 9112912
FA 464956

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS			Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes		
1	Y	APPLIED OPTICS vol. 25, no. 23, 1 décembre 1986, pages 4280-4287, Washington, DC, US; K.-H. HOFMANN et al.: "High angular resolution shearing spectroscopy and triple shearing interferometry" * pages 4283,4284; figures 1,10 *	1,2,10, 11
3	Y	US-A-4 744 659 (KITABAYASHI) * figures 1,6,9; colonne 1, ligne 40 - colonne 2, ligne 10 *	1,2,10, 11
3	A	---	5,6,13, 17
1	A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 11, no. 147 (P-575)(2594), 14 mai 1987; & JP - A - 61284601 (RICOH) 15.12.1986 * abstract *	1,2,10, 11
5	A	EP-A-0 189 482 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL) * figure 2; pages 6,7 *	1,2,7- 11
			DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int. Cl.5)
			G 01 J G 01 B G 01 M
Date d'achèvement de la recherche 17-06-1992			Examineur VON MOERS F
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : pertinent à l'encontre d'au moins une revendication ou arrière-plan technologique général O : divulgation non-écrite P : document intercalaire			T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet bénéficiant d'une date antérieure à la date de dépôt et qui n'a été publié qu'à cette date de dépôt ou qu'à une date postérieure. D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant